# TSP Simulated Annealing Análise de complexidade

O problema do caixeiro viajante (em inglês abreviado como TSP) consiste em achar a rota mínima entre n cidades de forma que se visite cada cidade apenas uma vez e termine a rota na cidade onde ela iniciou.

Foi utilizado um algoritmo de Simulated Annealing (SA) para resolver esse problema. Para analisarmos a função tempo do algoritmo é preciso primeiro ter a complexidade das funções básicas e depois ver como essas funções se comportam na função principal.

Temos a função startAnnealing como a principal. Ela tem como parâmetros um vetor v, que representa a rota inicial, e uma matriz de custo onde está indicado o custo para ir de uma cidade i para uma j.

Como funções básicas temos:

- **float custo(v, matrizCusto)**, onde v é a rota e matrizCusto a matriz de custo entre as cidades. É responsável por calcular o custo de uma rota;
- As funções void swap (v, posA, posB), void inverse(v, posA, posB), void insert (v, posA, posB) e void changeSolution(v, posA, posB), onde v é a rota, posA e posB são índices do vetor v. Essas funções são responsáveis por gerar possiveis novas rotas;
- float comparacao(v, possivelEstado, matrizCusto), onde v é a rota, possivelEstado uma rota candidata a ser melhor que a atual e matrizCusto a matriz de custo entre as cidades. Essa função serve para calcular a diferença de custo da rota atual para a possível nova rota (deltaC;
- float probabilidadeAceitar(temp, deltaC), ambos parâmetros são números reais usados para calcular a chance do algoritmo aceitar uma solução pior do que a atual.

# Análise funções básicas:

```
float custo(v, matrizCusto)
```

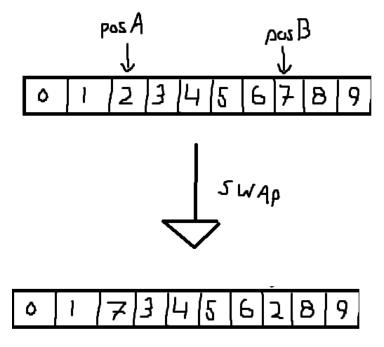
Essa função calcula o custo da rota v e não há melhor ou pior caso.

```
Complexidade: T(n) = n + 1 + 1 = n + 2 \cdot O(n)
```

# void swap (v, posA, posB)

Essa função troca dois elementos da rota, e não há melhor ou pior caso, todos os casos tem a mesma complexidade.

# Ex:



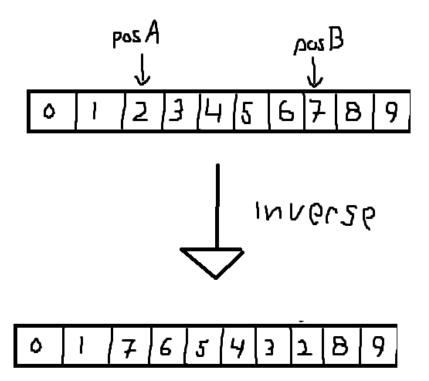
Complexidade:  $T(n) = 1 + 1 + 1 = 3 \cdot 0(1)$ 

# void inverse (v, posA, posB)

```
aux
              // 1
se (posA<posB)
                     // 1
       para posA até posA<posB
                                   // n/2 ( I )
              aux = v[posA]
                                   //1
              v[posA] = v[posB]
                                   //1
              v[posB] = aux
                                   //1
              posB-
                                   //1
senão
                                   // mesma coisa do caso de cima
       para posB até posB<posA
              aux = v[posA]
              v[posA] = v[posB]
              v[posB] = aux
              posA--
```

Essa função inverte o vetor v da posA até a posB. O pior caso dessa função ocorre quando precisamos inverter de v[1] até v[tamanho], pois é p caso onde teremos o maior loop.

#### Ex:



### Complexidade:

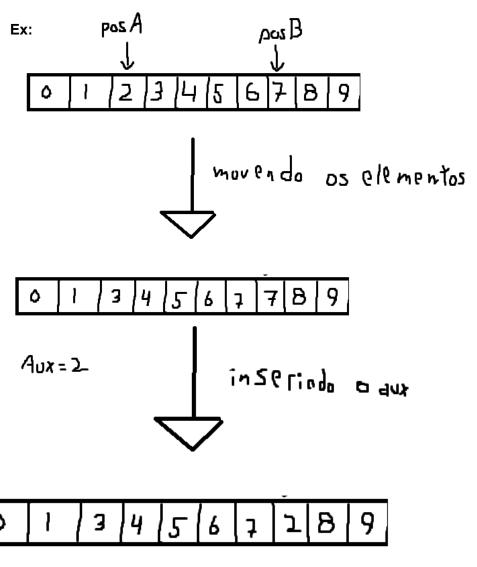
( I ) O loop é n/2 porque a medida que o posA incrementa o posB decrementa (e vice-versa) então o loop termina assim que os dois "se encontram" no meio do vetor.

$$T(n) = \sum_{1}^{n/2} (1 + 1 + 1 + 1) + 1 + 1 = \sum_{1}^{n/2} (4) + 2 = (4 * (n/2)) + 2 = 2n + 2 \cdot \cdot \cdot O(n)$$

# void insert (v, posA, posB)

```
aux
               //1
aux = v[posA]
                       //1
se (posA < posB)
                       //1
       para i = posA até (i<posB)
                                              //n
                                      //1
               v[i] = v[i + 1]
        v[posB] = aux
                              //1
senão
               //1
       para i = posA até (i > posB) passo i-
                                                      //n
               v[i] = v[i - 1]
                                      //1
        v[posB] = aux
                                      //1
```

Essa função insere o elemento do índice posA no lugar do índice posB reorganizando o vetor movendo os elementos para esquerda ou direita. O pior caso ocorre quando inserimos o elemento do índice 0 no lugar do índice n.



Complexidade: 
$$T(n) = \sum_{1}^{n} (1) + 1 + 1 + 1 + 1 = n + 4 \cdot O(n)$$

## void changeSolution(v, posA, posB)

Como estamos fazendo a análise de pior caso e todas as funções tem a mesma chance de serem escolhidas, tomamos a complexidade dessa função como sendo a mesma da 'pior' função:

**Complexidade:**  $T(n) = 1 + 2n + 2 = 2n + 3 \cdot \cdot \cdot O(n)$ 

### float comparacao(v, possivelEstado, matrizCusto)

return custo(possivelEstado, matrizCusto) - custo(v, matrizCusto) //2 \* T(n) da função custo

**Complexidade:**  $T(n) = 2 * (n + 2) = 2n + 4 \cdot \cdot \cdot O(n)$ 

## float probabilidadeAceitar(temp, deltaC)

return 
$$e^{-deltaC/temp}$$
 //1

Complexidade:  $T(n) = 1 \cdot \cdot \cdot O(1)$ 

Agora após analisarmos todas as funções básicas podemos analisar o T(n) da função startAnnealing.

### int\* startAnnealing(v, matrizCusto)

```
rotaMin = new int tamanho
                                      //1
rotaMin = v
                                      //n
                                      //n +2
custoMin = custo(v, matrizCusto)
                                      //1
possivelEstado = new int tamanho
possivelEstado = v
                                      //n
                                      //log_{\alpha^{-1}}^{temperatura}
enquanto (temperatura>1)
                                                              (II)
       para i = 0 até (i<loopInterno)
                                              //n
               sorteia posA e posB
                                              //1
```

//1

v = possivelEstado //n

temperatura = temperatura \* alpha //1

### (II)

Temperatura	Repetições
temp	1
temp*alpha^2	2
temp*alpha^3	3
temp*alpha^4	4
temp*alpha^5	5
1	i

Então, seguindo o padrão temos que o critério de parada desse loop ocorre quando:

$$\frac{temp}{\alpha^{-i}} = 1 \rightarrow temp = \alpha^{-i} \rightarrow temp = (\frac{1}{\alpha})^i \rightarrow i = log_{\alpha^{-1}}^{temp}$$

## Complexidade: